This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

BLACK BORDERS

IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES

FADED TEXT OR DRAWING

BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING

SKEWED/SLANTED IMAGES

COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS

GRAY SCALE DOCUMENTS

LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT

REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

□ OTHER: _____

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.

PAT-NO: JP02000313330A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 2000313330 A

TITLE: BRAKE SYSTEM

PUBN-DATE: November 14, 2000

INVENTOR-INFORMATION:

NAME COUNTRY INOUE, HIDEFUMI N/A TAKASAKI, YOSHIYASU N/A

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME COUNTRY BOSCH BRAKING SYSTEMS CO LTD N/A

APPL-NO: JP11121843

APPL-DATE: April 28, 1999

INT-CL (IPC): B60T017/18, B60T008/00, B60T008/88,

B60T013/52

ABSTRACT:

PROBLEM TO BE SOLVED: To prevent danger of a rear-end collision and travel by itself by releasing an automatic brake in the event that unnecessary automatic braking occurs.

SOLUTION: This brake system Y comprises a safety mechanism Z adapted to detect unnecessary automatic braking for releasing an automatic brake when it occurs due to a failure in an automatic brake controlling device X. The safety mechanism Z cuts off communication between a master cylinder 60 and a wheel

cylinder 61, while decompressing by releasing pressure oil in the wheel cylinder 61 to inside a low pressure accumulator 67, if a braking output is generated when both a brake pedal 72 and the automatic brake controlling device X are not operated then the mechanism judges that it is abnormal.

COPYRIGHT: (C) 2000, JPO

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出顧公開番号 特開2000-313330 (P2000-313330A)

(43)公開日 平成12年11月14日(2000.11.14)

(51) Int.Cl.7	識別記号	F I	テーマコード(参考)
B60T 17/18		B60T 17/18	3 D 0 4 6
8/00		8/00	Z 3D049
8/88		8/88	
13/52		13/52	Z
		審查請求 未請求 請求項	の数8 OL (全 10 頁)
(21)出願番号	特願平 11-121843	(71)出顧人 000181239	
(22)出願日	平成11年4月28日(1999.4.28)	ポッシュ プレーキ システム株式会社 東京都渋谷区渋谷3丁目6番7号 (72)発明者 井上 英文 埼玉県東松山市神明町2丁目11番6号 自	

(72)発明者 高崎 良保

埼玉県東松山市神明町2丁目11番6号 自

動車機器株式会社松山工場内

動車機器株式会社松山工場内

(74)代理人 100082108

弁理士 神崎 真一郎

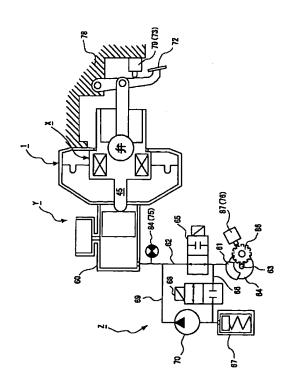
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 プレーキシステム

(57)【要約】

【解決手段】 ブレーキシステムYは、自動ブレーキ制御装置Xの故障により不要な自動ブレーキが発生した場合に、そのことを検出して自動ブレーキを解除するセーフティ機構Zを備えている。上記セーフティ機構は、ブレーキペダル72と自動ブレーキ制御装置がともに作動されていないときにブレーキ出力が発生していたら、異常と判断してマスタシリンダ60とホイールシリンダ61の連通を遮断する一方、ホイールシリンダ内の圧油を低圧アキュムレータ67内に逃がして減圧させるようになっている。

【効果】 上記セーフティ機構により、万一不必要な自動ブレーキが生じても自動ブレーキを解除することができるので、追突の危険を回避することができるし、また自走することもできる。



1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 ブレーキ操作部材に連動して作動するブレーキ倍力装置と、所定の条件が満たされたときに上記ブレーキ操作部材の操作なしに上記ブレーキ倍力装置を作動させる自動ブレーキ制御装置と、上記ブレーキ倍力装置の出力により作動するマスタシリンダと、該マスタシリングの出力液圧により作動してブレーキ力を発生させるホイールシリンダとを備えたブレーキシステムにおいて、

上記ブレーキ操作部材の作動を検出するブレーキ操作検 10 出手段と、上記自動ブレーキ制御装置への作動指令信号 を検出する自動ブレーキ作動指令信号検出手段と、上記 ブレーキ力が発生しているか否かを検出するブレーキ出 力検出手段とを備えたセーフティ機構を設け、

上記ブレーキ操作検出手段と自動ブレーキ作動検出手段とが共に上記ブレーキ操作部材の作動と上記作動指令信号とを検出しておらず、上記ブレーキ出力検出手段がブレーキ力の発生を検出した異常時に、上記マスタシリンダとホイールシリンダとの連通を遮断する一方、上記ホイールシリンダに導入された出力液圧を減圧させること 20を特徴とするブレーキシステム。

【請求項2】 ブレーキ操作部材に連動して作動するブレーキ倍力装置と、所定の条件が満たされたときに上記ブレーキ操作部材の操作なしに上記ブレーキ倍力装置を作動させる自動ブレーキ制御装置と、上記ブレーキ倍力装置の出力により作動するマスタシリンダと、該マスタシリンダの出力液圧により作動してブレーキ力を発生させるホイールシリンダとを備えたブレーキシステムにおいて、

アクセルペダルの操作を検出するアクセル操作検出手段 30 と、上記自動ブレーキ制御装置への作動指令信号を検出する自動ブレーキ作動指令信号検出手段と、上記ブレーキ力が発生しているか否かを検出するブレーキ出力検出手段とを備えるセーフティ機構を設け、

上記自動ブレーキ作動指令信号検出手段が上記作動指令信号を検出しておらず、かつ上記アクセル操作検出手段が上記アクセルの操作を検出した際に、上記ブレーキ出力検出手段がブレーキカの発生を検出した異常時に、上記マスタシリンダとホイールシリンダとの連通を遮断する一方、上記ホイールシリンダに導入された出力液圧を40減圧させることを特徴とするブレーキシステム。

【請求項3】 上記セーフティ機構は、さらに上記自動ブレーキ制御装置に供給される電力を遮断する電源遮断手段を備えており、上記異常時に、該電源遮断手段により上記自動ブレーキ制御装置への電力が遮断され、この状態でも上記ブレーキ出力検出手段がブレーキ力の発生を検出した場合には、上記マスタシリンダとホイールシリンダとの連通を遮断する一方、ホイールシリンダに導入された出力液圧を減圧させることを特徴とする請求項1又は請求項2に記載のブレーキシステム。

2

【請求項4】 上記セーフティ機構は、上記マスタシリンダとホイールシリンダとを連通するブレーキ液通路に設けられ通常は開放される第1開閉弁と、この第1開閉弁より上記ホイールシリンダ側のブレーキ液通路に接続され上記ブレーキ液通路内のブレーキ液・蕃圧する低圧アキュームレータと、上記ブレーキ液通路と低圧アキュームレータとの間に設けられ通常は閉鎖される第2開閉弁とを備え、上記異常時には、上記第1開閉弁を閉鎖させるとともに、上記第2開閉弁を開放し、上記ホイールシリンダに導入された出力液圧を減圧させることを特徴とする請求項1乃至請求項3のいずれかに記載のブレーキシステム。

【請求項5】 上記セーフティ機構は、上記異常時で上記ホイールシリンダに導入された出力液圧を減圧させた状態のときに、上記ブレーキ操作検出手段により上記ブレーキ操作部材の操作が検出されたら、上記第2開閉弁を閉鎖して上記ホイールシリンダと低圧アキュムレータとの連通を遮断とともに、上記第1開閉弁を所定時間開放して上記マスタシリンダの出力液圧を上記ホイールシリンダに供給することを特徴とする請求項4に記載のブレーキシステム。

【請求項6】 上記ブレーキ操作検出手段は、上記ブレーキ操作部材の操作量を検出する機能を有しており、上記セーフティ機構は、上記第1開閉弁を開放する上記所定時間を上記ブレーキ操作部材の操作量に応じて制御することを特徴とする請求項5に記載のブレーキシステム。

【請求項7】 上記セーフティ機構は、車両速度を検出する車両速度検出手段を備え、また上記ブレーキ操作検出手段は、上記ブレーキ操作部材の操作量を検出する機能を有しており、上記異常時で上記ホイールシリンダに導入された出力液圧を減圧させた状態のときに、上記ブレーキ操作検出手段により上記ブレーキ操作部材の操作が検出されたら、上記第1開閉弁と第2開閉弁とを開閉制御し、上記出力液圧を上記ブレーキ操作部材の操作量に応じた車両減速度が得られる液圧に制御することを特徴とする請求項4に記載のブレーキシステム。

【請求項8】 上記低圧アキュムレータと上記マスタシリンダとを連通する還流通路が設けられ、この還流通路に上記低圧アキュムレータ内のブレーキ液を上記マスタシリンダ側に戻すポンプ手段を設けたことを特徴とする請求項4乃至請求項7のいずれかに記載のブレーキシステム。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は車両のブレーキシステムに関し、より詳しくはブレーキペダルの操作なしにブレーキ倍力装置を作動させる自動ブレーキ制御装置を備えたブレーキシステムの改良に関する。

50 [0002]

【従来の技術】従来、ブレーキペダルの踏み込みなしに ブレーキ倍力装置を作動させる自動ブレーキ制御装置を 備えたブレーキシステムは知られている(特開平4-2 62958号公報、特開昭61-215156号公 報)。前者の公報の自動ブレーキ制御装置は、バルブボ ディ内にソレノイドを備えており、該ソレノイドを作動 させると、それに連動して弁機構が作動するように構成 されている。したがって、ソレノイドを作動させると、 ブレーキペダルを踏み込むことなくブレーキ倍力装置を 自動ブレーキとして作動させることができる。他方後者 10 の公報の自動ブレーキ制御装置は、変圧室内に選択的に 圧力流体を導入する電磁開閉弁を備えており、該開閉弁 を作動させると、それにより変圧室に圧力流体が導入さ れるように構成されている。したがって、開閉弁を開放 させると、ブレーキペダルを踏み込むことなくブレーキ 倍力装置を自動ブレーキとして作動させることができ る。

[0003]

【発明が解決しようとする課題】ところで、このような 自動ブレーキ制御装置では、電気系の故障により不要な 20 ときに突発的にブレーキ倍力装置が作動する虞があると ともに、また充分な制動が行なわれたにもかかわらず電 気的な故障や機械的な故障により自動ブレーキが解除さ れない虞がある。このように突発的に自動ブレーキが作 動すると後続車両による衝突の危険性が生じるととも に、また自動ブレーキが作動したままになると走行する ことが困難になるといった欠点が生じる。

[0004]

【課題を解決するための手段】上述した事情に鑑み、本 発明は、ブレーキ操作部材に連動して作動するブレーキ 30 倍力装置と、所定の条件が満たされたときに上記ブレー キ操作部材の操作なしに上記ブレーキ倍力装置を作動さ せる自動ブレーキ制御装置と、上記ブレーキ倍力装置の 出力により作動するマスタシリンダと、該マスタシリン ダの出力液圧により作動してブレーキ力を発生させるホ イールシリンダとを備えたブレーキシステムにおいて、 上記ブレーキ操作部材の作動を検出するブレーキ操作検 出手段と、上記自動ブレーキ制御装置への作動指令信号 を検出する自動ブレーキ作動指令信号検出手段と、上記 ブレーキ力が発生しているか否かを検出するブレーキ出 40 力検出手段とを備えたセーフティ機構を設け、上記ブレ ーキ操作検出手段と自動ブレーキ作動検出手段とが共に 上記ブレーキ操作部材の作動と上記作動指令信号とを検 出しておらず、上記ブレーキ出力検出手段がブレーキカ の発生を検出した異常時に、上記マスタシリンダとホイ ールシリンダとの連通を遮断する一方、上記ホイールシ リンダに導入された出力液圧を減圧させるものである。 また本発明は、ブレーキ操作部材に連動して作動するブ レーキ倍力装置と、所定の条件が満たされたときに上記

作動させる自動ブレーキ制御装置と、上記ブレーキ倍力 装置の出力により作動するマスタシリンダと、該マスタ シリンダの出力液圧により作動してブレーキ力を発生さ せるホイールシリンダとを備えたブレーキシステムにお いて、アクセルペダルの操作を検出するアクセル操作検 出手段と、上記自動ブレーキ制御装置への作動指令信号 を検出する自動ブレーキ作動指令信号検出手段と、上記 ブレーキ力が発生しているか否かを検出するブレーキ出 力検出手段とを備えるセーフティ機構を設け、上記自動 ブレーキ作動指令信号検出手段が上記作動指令信号を検 出しておらず、かつ上記アクセル操作検出手段が上記ア クセルの操作を検出した際に、上記ブレーキ出力検出手 段がブレーキ力の発生を検出した異常時に、上記マスタ シリンダとホイールシリンダとの連通を遮断する一方、 上記ホイールシリンダに導入された出力液圧を減圧させ るものである。

[0005]

【作用】前者の構成によれば、ブレーキが不要なときに 万一突発的に自動ブレーキが作動する異常事態となって も、そのことを検出してセーフティ機構が自動ブレーキ を解除するので、後続車両の追突の危険性を回避するこ とができるし、また自動ブレーキ作動中に解除されない 異常事態となっても、そのことを検出してセーフティ機 構が自動ブレーキを解除するので、走行を続けることが できる。後者の構成によれば、特にアクセル操作検出手 段を設けたので、車両の発進時や加速時に不要な自動ブ レーキの作動を解除でき、スムーズな車両の発進や加速 を行なうことができる。

[0006]

【実施例】以下図示実施例について本発明を説明する と、図1は、ブレーキペダルを操作することなくブレー キ倍力装置1を作動させることができる自動ブレーキ制 御装置Xを備えたブレーキシステムYである。図2に示 すように、本実施例のタンデムブレーキ倍力装置1のシ ェル2内は、その中央部に設けたセンタープレート3に よって、前方側のフロント室4と後方側のリヤ室5とに 区画形成している。そして概略筒状のバルブボディ6 を、シェル2のリヤ側(右方側)の内周部とセンタープ レート3の内周部とにそれぞれシール手段7、8により 気密を保持して摺動自在に貫通させている。上記フロン ト室4およびリヤ室5内に位置するバルブボディ6の外 周部には、それぞれフロントパワーピストン11とリヤ パワーピストン12とを連結してあり、また各パワーピ ストン11、12の背面にフロントダイアフラム13と リヤダイアフラム14とをそれぞれ張設している。上記 フロントダイアフラム13によってフロント室4内を定 圧室Aと変圧室Bとに区画してあり、またリヤダイアフ ラム14によってリヤ室5内を定圧室Cと変圧室Dとに 区画している。上記バルブボディ6内には、定圧室A、 ブレーキ操作部材の操作なしに上記ブレーキ倍力装置を 50 Cと変圧室B、Dとの連通状態を切換える弁機構15を

10

設けるとともに、この弁機構15のフロント側に自動ブ レーキ制御装置Xを構成するソレノイド16を配置して いる。弁機構15は、バルブボディ6の内周部に設けた 環状の真空弁座17と、バルブボディ6に対して軸方向 に移動可能に設けた筒状部材18と、この筒状部材18 に形成した環状の大気弁座21と、筒状部材18内に摺 動自在に嵌合されるとともに入力軸35と連動した弁プ ランジャ22と、上記両弁座17、21にリヤ側からス プリング23によって着座する弁体24とを備えてい

【0007】上記真空弁座17とそれに接離する弁体2 4の第1シート部S1とによって真空弁25を構成して あり、この真空弁25よりも外周側の空間は、バルブボ ディ6に形成した第1定圧通路26を介して上記定圧室 Aに連通し、また定圧室A内は、第1定圧通路26から 連続する第2定圧通路27を介して定圧室Cに連通して いる。上記定圧室A内は図示しない負圧導入管を介して 負圧源と連通しており、それにより定圧室A、C内に常 時負圧が導入されている。また上記大気弁座21とそれ に接離する弁体24の第2シート部S2とによって大気 20 弁28を構成している。そして、第2シート部S2と第 1シート部S1との間の空間は、バルブボディ6に形成 した半径方向の第1変圧通路31を介して変圧室Dに連 通しており、この変圧室Dはバルブボディ6に形成した 第2変圧通路32を介して変圧室Bに連通している。さ らに、大気弁28よりも内周側の空間は、バルブボディ 6に形成した大気通路33およびそこに設けたフィルタ 34を介して大気に連通している。弁プランジャ22の リヤ側の端部に入力軸35の先端部を枢支連結してあ ナとの間に、上記スプリング23よりも大きな弾発力を 有するスプリング36を弾装している。これにより、図 2に示したタンデムブレーキ倍力装置1の非作動状態で は、大気弁座21に弁体24の第2シート部S2を着座 させて大気弁28を閉鎖させるとともに、弁体24の第 1シート部S1を真空弁座17から離座させて真空弁2 5を開放させている。なお、上記入力軸35の末端部は 図1に示す操作部材としてのブレーキペダル72に連動 させている。この非作動状態では、上記各室A, B, C, Dが相互に連通し、各室A, B, C, D内に負圧が 40 導入されている。

【0008】また、バルブボディ6の内周部に、ソレノ イド16のハウジング41を気密を保持して嵌着してい る。ハウジング41のフロント側の内周部には、プラン ジャプレート43を摺動自在に嵌合しており、ハウジン グ41のフロント側端部にリアクションディスク44を 収納している。上記リアクションディスク44のフロン ト側に出力軸45を配置してあり、出力軸45のフロン ト側先端部を、シェル2のフロント側の壁面から外部に 突出させてマスターシリンダ60のピストンに連動させ 50 このような突発的なブレーキは後続車による追突の危険

ている(図1参照)。

【0009】上記ハウジング41の内周部におけるプラ ンジャプレート43のリヤ側に、自動ブレーキ制御装置 Xの一部を構成する磁性体からなるピストン48を摺動 自在に嵌合させるとともに、ピストン48のリヤ側に筒 状部材18を配置して、ピストン48と連動させてい る。本実施例では、ソレノイド16はON·OFF制御 のものを用いており、図示しない制御装置によってこの ソレノイド16の作動を制御するようにしている。制御 装置によってソレノイド16が励磁されると、ピストン 48はハウジング41およびバルブボデイ6に対しフロ ント側に移動され、それに連動して筒状部材18もフロ ント側に移動して弁機構15が作動されるようになって

【0010】すなわち、図2に示される状態では、弁体 24の第2シート部S2が大気弁座21に着座して大気 弁28が閉鎖される一方、真空弁座17から弁体24の 第1シート部S1が離隔して真空弁25が開放されてい るので、各室A、B、C、Dに負圧が導入されて非作動 状態となっている。そして、この非作動状態からブレー キペダル72が踏み込まれると、入力軸35,弁プラン ジャ22、筒状部材18およびピストン48とが一体と なって前進されるので、閉鎖されていた大気弁28が開 放される一方、開放されていた真空弁25が閉鎖され て、タンデムブレーキ倍力装置1が作動される。また、 上記図示非作動状態から制御装置によってソレノイド1 6が励磁されると、それによりピストン48および筒状 部材18が弁プランジャ22に対してフロント側へ移動 する。すると、閉鎖されている大気弁28が開放される り、この入力軸35とバルブボディ6に嵌着したリテー 30 一方、開放していた真空弁25が閉鎖されるので、した がって、ブレーキペダル72を踏み込むことなく、タン デムブレーキ倍力装置1が作動される。 つまり、図示非 作動状態からソレノイド16を励磁することでタンデム ブレーキ倍力装置1を自動ブレーキとして作動させるこ とができる。

【0011】ところで、従来、本実施例と同様にバルブ ボディと弁プランジャとの間に大気弁座を有する筒状部 材を摺動自在に設け、この筒状部材をソレノイドによっ てバルブボデイおよび弁プランジャに対して相対変位さ せて弁機構を切換えることにより、自動ブレーキを得る ことができるようにしたものは知られている。また、変 圧室を外部に連通させる通路を設けるとともに、この通 路を開閉して選択的に大気を導入する電磁弁を設け、こ の電磁弁を開放させて変圧室と外部を連通させることに より、自動ブレーキを得ることができるようにしたもの も知られている。しかしながら、この種の自動ブレーキ 制御装置では、ブレーキの必要のないときに電気系に故 障が生じてソレノイドや電磁弁が作動すると、それによ り突発的に自動ブレーキが作動するといった虞があり、

性がある。また自動ブレーキ作動時に電気系の故障や機 械系の故障(筒状部材のスティック、又は電磁弁のバル ブのスティック)が生じてソレノイドや電磁弁が作動し たままとなると、それによりブレーキ力が不要になった にもかかわらず自動ブレーキが解除されない虞があり、 走行か困難になってしまう。しかして本実施例では、上 述した自動ブレーキよる不要なブレーキ力が生じた場合 には、その不用なブレーキ力を解除する一方、ブレーキ ペダルによるブレーキ力の調整を行なえるようにするセ ーフティ機構乙を設けたものである。

【0012】すなわち、図1に示すように、本実施例の ブレーキシステム Yは、上記ブレーキ倍力装置1の出力 軸45に連動させたマスタシリンダ60と、このマスタ シリンダ60の液圧室とホイールシリンダ61を連通す るブレーキ液通路62と、上記マスタシリンダ60から の出力液圧により車軸63に設けたローター64に圧接 されるホイールシリンダ61とから構成されている。そ して上記セーフティ機構2は、図1に示すように、上記 ブレーキ液通路62に設けられて、通常は開放されてマ スタシリンダ60とホイールシリンダ61を連通させる 20 第1開閉弁65と、この第1開閉弁65よりもホールシ リンダ61側のブレーキ液通路62に導管66を介して 接続されて、上記ホイールシリンダ61の液圧を蓄圧す る低圧アキュムレータ67と、この低圧アキュムレータ 67よりも上流側に設けられて、通常は閉鎖されて上記 ホイールシリンダ61と低圧アキュムレータ67とを遮 断する第2開閉弁68と、上記低圧アキュムレータ67 と第1開閉弁65よりも上流側のブレーキ液通路62を 接続する還流通路69に設けられたポンプ70とを備え ている。またセーフティ機構乙は、上記ブレーキペダル 30 72の作動を検出するブレーキ操作検出手段73と、図 3の制御装置77から自動ブレーキ制御装置Xに供給さ れる作動指令信号を検出する自動ブレーキ作動指令信号 検出手段74(図3参照)と、ブレーキ出力を検出する ブレーキ出力検出手段75と、車両の速度を検出する車 両速度検出手段76とを備えており、これら各検出手段 73、74、75、76でそれぞれ検出された検出値は 制御装置77に入力されるようになっている

【0013】上記ブレーキ操作検出手段73は、図1に 示すように車体78に固定されるとともに、そのセンサ 40 部をブレーキペダル72に連動させた従来周知のストロ ークセンサ79であり、図示非作動位置からブレーキペ ダル72が踏込まれるとそれに伴ってセンサ部が移動す るので、このセンサ部の移動量を検出することでブレー キペダル72の操作量を検出することができる。なお、 ブレーキ操作検出手段73としてペダル踏力センサを用 いてもよいし、ブレーキペダル72の操作を検出するブ レーキスイッチを用いてもよい。そして上記ストローク センサ79で検出した検出値は、制御装置77のブレー キ操作検出回路80に入力されるようになっており、こ 50 る。他方、ブレーキペダル72が操作されていない場合

のブレーキ操作検出回路80で変換された信号は後に詳 述する中央演算部81に出力される。また自動プレーキ 作動指令信号検出手段74は、図3に示すように、制御 装置77内に設けられ中央演算部81から電源遮断回路 90を介して自動ブレーキ制御装置Xに供給される作動 指令信号を検出する自動ブレーキ作動指令信号検出回路 83で構成される。この自動ブレーキ作動指令信号検出 回路83からの検出信号は、上記中央演算部81に出力 される。なお、自動ブレーキ作動指令信号検出回路83 10 を中央演算部81内に設けてもよい。さらにブレーキ出 力検出手段75は、上記マスタシリンダ60側のブレー キ液通路62に設けられて、内部の液圧を検出する液圧 センサ84であり、ブレーキ倍力装置1が作動されて出 力軸45が前進されるとマスタシリンダ60で出力液圧 が発生するので、実際にブレーキ力が発生しているか否 かを検出することができる。なお、ブレーキ出力検出手 段75として、変圧室の圧力を検出する圧力センサやバ ルブボデイの前進を検出するストロークセンサを用いて もよい。そして上記液圧センサ84で検出された検出値 は、ブレーキ出力検出回路85に入力されるようになっ ており、このブレーキ出力検出回路85で変換された信 号は上記中央演算部81に入力される。さらにまた上記 車両速度検出手段76は、車軸63に連動して回転する 外周部に等間隔の突起を設けた回転部材86と、その突 起が磁界を通過することによりコイルに電圧を発生する 車両速度センサ87で構成され、車両速度センサ87で 検出された電圧信号は車両速度検出回路88に入力され るようになっており、この車両速度検出回路88で変換 された信号は中央演算部81に入力されるようになって いる。

【0014】上記中央演算部81は、ブレーキペダル7 2が操作されておらず、自動ブレーキ制御装置Xの作動 を指令する作動指令信号が出力されていないのに自動ブ レーキ制御装置Xが作動しブレーキ力が出力されている 異常時に、それを検出して、自動ブレーキ制御装置Xへ の電力供給を遮断する故障検出部93と、上記異常時に ホイールシリンダ61の液圧をブレーキペダル72によ る制御装置に替わって制御する代替ブレーキ制御部94 とを備えている。

【0015】しかして、図4のフローチャートに基づい て上記故障検出部93における自動ブレーキの故障検出 から、不要なブレーキ出力の解除について説明する。す なわち故障検出部93は、最初にブレーキ操作検出回路 80から入力される信号を処理S1において判定するよ うになっており、このときブレーキペダル72が操作さ れていれば減速中もしくは停車中と判定し、これ以降処 理S2~S9までをキャンセルして再度処理S1を行な うようになっており、ブレーキペダル72の操作が解除 されない限り処理S1を繰返し行なうようになってい

には、処理S1から処理S2に移行する。この処理S2 では、故障検出部93は、自動ブレーキ作動指令信号検 出回路83から入力される信号について判定するように なっており、自動ブレーキ作動指令信号検出回路83が 作動指令信号を検出している場合には減速中と判定し、 これ以降処理S3~S9までをキャンセルして処理S1 に戻るようになっている。他方、自動ブレーキ作動指令 信号検出回路83が作動指令信号を検出していない場合 には、処理S2から処理S3に移行する。この処理S3 では、故障検出部93は、ブレーキ出力検出回路85か 10 ら入力される信号について判定するようになっており、 上述したようにブレーキペダル72の操作がなく、かつ 自動ブレーキ作動指令信号検出回路83が作動指令信号 を検出していないときにブレーキ出力検出回路85から の信号によりブレーキ出力が発生していないと判断され たときには、これ以降処理S4~S9までをキャンセル して処理S1に戻るようになっている。他方、ブレーキ 出力検出回路85がブレーキ出力を検出した場合には、 すなわちブレーキペダル72の操作がなく、かつ自動ブ レーキ作動指令信号検出回路83が作動指令信号を検出 20 してしないにもかかわらず、ブレーキ出力が発生してい る場合には異常であると判定し、これ以降処理4から処 理9にわたってブレーキ出力の発生を解除するようにな

【0016】 先ず処理S4では、不必要なブレーキ出力 の発生を解除するため、自動ブレーキ制御装置Xを構成 するブレーキ倍力装置1のソレノイド16への電流を遮 断すべく故障検出部93より電源遮断回路90に信号を 入力する。電源遮断回路90は、故障検出部93よりの 信号が入力されると、図示しない電源とソレノイド16 30 を接続する回路を遮断してソレノイド16への電流の供 給を遮断するようになっており、それによりソレノイド 16に吸引されて前進されていた筒状部材18が後退し て、ブレーキ倍力装置1の弁機構15は非作動位置に戻 り、ブレーキ倍力装置1は非作動状態に戻ってブレーキ 出力は解除されるようになる。この電源遮断回路90 は、一度作動すると故障個所を直すまでは復帰すること ができないように設定されており、従って故障を直すま でこれ以降は自動ブレーキ制御装置Xによるブレーキ制 動は一切受けることができなくなる。そのため故障検出 部93は、次の処理S5において車内に配設した警告ラ ンプ91を点灯させるようになっており、これにより運 転者に自動ブレーキが使用できなくなったことを認識さ せるになっている。そして上記処理S5が終了した故障 検出部93は、次の処理S6では、ブレーキ出力検出回 路85から入力される信号について判定するようになっ ており、このときブレーキ液通路62内の液圧が非作動 時の液圧と同程度まで低下していたら、自動ブレーキが 解除されたと判定し、すなわちこの状態では自動ブレー

が、少なくともブレーキペダル72の操作により通常の ブレーキを得ることができるので、これ以降の処理S6 ~89をキャンセルして処理81に戻るようになってい る。他方、ブレーキ液通路62内の液圧が非作動時の液 圧よりも依然として高ければ、自動ブレーキ制御装置X やそれにより作動するブレーキ倍力装置1の弁機構15 等のいずれかが機械的に故障し非作動位置に戻れないも のと判定する。この状態では、運転者がブレーキペダル 72の操作を行なっても機械的な故障を解消することは 困難な場合もあり、このままでは例えば車両走行中であ れば、車両が減速して後続の車両に追突される虞があ り、また停車中であれば、発進することができない等の 不具合が生じる虞がある。このため代替ブレーキ制御部 94で、不要なブレーキ作動を解除するために、これ以 降の処理S7およびS8においてブレーキ出力の発生を 解消する処理を行なうようにしている。

【0017】すなわち代替ブレーキ制御部94は、処理 S7において、ブレーキ液通路62に設けられて正常時 は開放させていた第1開閉弁65を閉鎖するようになっ ており、これによりマスタシリンダ60からホイールシ リンダ61への液圧の供給が遮断される。しかしなが ら、この状態ではまだホイールシリンダ61は液圧によ り作動したままなので、次の処理S8でホイールシリン ダ61に導入された液圧を減圧してブレーキを解除して いる。この処理S8では、導管66に設けられて通常は 閉鎖していた第2開放弁68を開放するようになってお り、これにより第1開閉弁65に導入されていた液圧が 低圧アキュムレータ67内に排出されて蓄圧されるの で、それによりホイールシリンダ61が後退されて不要 なブレーキを強制的に解除することができる。このよう に処理8まで終了した故障検出部93は、次の処理9に おいて、メモリAの値をブレーキシステムYが正常なと きを表す値Oから自動プレーキ制御装置X等が故障して おり、第1開閉弁65や第2開閉弁68の作動によりブ レーキ出力を解除して異常状態を表す値1に変更する。 そして、この値1は故障を直すまで解除されることはな

【0018】ところで、上記図4のフローチャートによ る処理により不要なブレーキカの発生は解除されるよう になるが、このままでは、第1開閉弁65が閉鎖されて マスタシリンダ60とホイールシリンダ61との連通が 遮断されているので、ブレーキ作動を行なうため、たと え運転者がブレーキペダル72を操作してもブレーキカ を発生させることができない。そこで、本実施例では、 運転者がブレーキペダル72を操作したときには、代替 ブレーキ制御部94によりブレーキ力を制御することが できるようにしている。この代替ブレーキ制御部94 は、図5に示すフローチャートに基づいてブレーキ力を 制御する。すなわち、代替ブレーキ制御部94は、ブレ キ制御装置Xによるブレーキは使用することができない 50 ーキ操作検出回路83から入力される信号を処理S10

11 において判定し、このときブレーキペダル72が踏込ま れていなければ、ブレーキの必要なしと判定して再度信 号S10について判定するようになっており、以後ブレ ーキペダル72が操作されるまでこの処理S10を繰り 返すようになっている。他方、ブレーキペダル72が操 作されている場合には、処理S11に移行するようにな っている。この処理S11では、代替ブレーキ制御部9 4は、上記メモリAの値がO又は1のいずれかであるか を判定し、値がOの場合には、ブレーキシステムYは正 常な状態と判定し、処理10に戻るようになっている。 他方、値が1の場合には、ブレーキシステムYは異常状 態にあり、このままでは、ブレーキペダル72を操作し てもブレーキ力は発生しないと判定し、処理S12に移 行する。この処理S12では、代替ブレーキ制御部94 は、ブレーキ操作検出回路83から入力される信号につ いてその操作量を求めるようになっており、ここで求め た操作量を処理S13において予め記憶させてあるデー タと比較演算することで、車両の目標減速度を決定する ようになっている。このように車両の減速度を求めるこ とは、従来ABS装置で行なわれており周知なのでここ での説明は省略する。このように処理S13で目標減速 度が決定したら、代替ブレーキ制御部94は、次の処理 S14では、上記故障検出部93によって開放された第 2開閉弁68を閉鎖するようになっており、これにより ホイールシリンダ61と低圧アキュムレータ67の連通 が遮断されるようになる。そして代替ブレーキ制御部9 4は、次の処理S15において、第1開閉弁65を所定 時間開放するとともに、ポンプ70を作動させる。する と出力液圧を蓄圧したままのマスタシリンダ60からホ イールシリンダ61に出力液圧が導入されるので、これ 30 により車両速度を減速させることができる。次に処理1 6において、車両速度検出回路88から入力される信号 S16を処理して車両速度を算出し、次の処理S17に おいて、その算出した車量速度と目標減速度との差が所 定以内か否かを判定する。このとき速度差が所定以内で あるときには、第1開閉弁65と第2開閉弁68とをと もに閉鎖してブレーキ液圧を保持し、処理10に戻る。 これに対し、双方の速度差が所定以内でないときには、 処理S15に戻り、算出した車両速度が目標減速度より 小さい場合には、第1開閉弁65をさらに所定時間開放 40 してブレーキ液圧を増圧し、目標減速度よりも大きい場 合には、第2開閉弁68を所定時間開放してホイールシ リンダ61の液圧を低圧アキュムレータ67に排出させ てブレーキ液圧を減圧させる。そして、車両速度が目標 減速度よりも小さいものについては、処理S16、17 を行ない、速度差が所定以内に入るまで上記処理S15 ~S17を行なうそして、上記ブレーキカの制御を代替 ブレーキ制御部94で行っている間は、ポンプ70を作 動させるようにしているので、低圧アキュムレータ67 にホイールシリンダ61から排出されるブレーキ液は、

マスタシリンダ60に還流されるので、マスタシリンダ 60の底付き防止でき、これにより上記ブレーキ力制御 を繰返し行なうことができるようになる。以上のように 本実施例によれば、万一自動ブレーキ制御装置Xに電気 系または機械的な故障が生じて不要なブレーキ力が発生 しても、セーフティ機構乙により突発ブレーキによる事 故の危険を回避することができるとともに、走行を続け ることができる。

【0019】なお上記実施例では、ソレノイドを使用し 10 たブレーキ倍力装置を用いていたがこれに限定されるも のではなく、変圧室を外部に連通する連通路を有すると ともに、この連通路を自動ブレーキ制御装置の制御によ り開閉する開閉弁を有する従来周知のブレーキ倍力装置 であってもよく、このような構成のブレーキ倍力装置で も同様な作用効果を得ることができる。また上記実施例 にアクセルペダルの操作を検出するアクセル操作検出手 段を設け、このアクセル操作検出手段でアクセルペダル の操作を検出し、かつ自動ブレーキ作動指令信号検出手 段74で自動ブレーキの作動指令信号を検出していない ときに、ブレーキ出力検出手段75でブレーキ出力の発 生を検出した異常時には、自動プレーキ制御装置X等の 故障により不要なブレーキ力が発生していると判断し、 制御装置77の故障検出部93の制御により不要なブレ ーキ出力の解除を行うようにしてもよい。このような構 成にすることにより、アクセルの操作を検出したときに は、運転者が加速や発進の意思があることと、間接的に ブレーキペダル72を操作していないことを検出できる ので、ブレーキ操作検出手段73のバックアップを行な うことができる。特にアクセル操作検出手段を設けたの で、車両の発進時や加速時に不要な自動ブレーキの作動 を解除でき、スムーズな車両の発進や加速を行なうこと ができる。さらに本実施例では、マスタシリンダ60か ら低圧アキュムレータ67にブレーキ液の流通を阻止す る機能を持たせているが、これに限定されるものではな く逆止弁を設けてそれ以外のポンプを使用してもよい。 さらにまた本実施例では、フローチャートを2つに分け ていたがこれに限定されるものではなく、1つにしても よい。

[0020]

【発明の効果】以上のように、本発明によれば、自動ブ レーキ制御装置に故障が生じて不要なブレーキが生じて も、セーフティ機構により自動ブレーキを解除すること ができるので、追突の危険性を回避することができる し、また自走することができるという効果が得られる。 【図面の簡単な説明】

- 【図1】本発明の一実施例を示す概略構成図
- 【図2】自動ブレーキ倍力装置1の断面図。
- 【図3】セーフティ機構2の制御装置77の回路図。
- 【図4】自動ブレーキの故障検出から不要なブレーキ出 50 力の解除までの処理を示すフローチャート。

(8)

特開2000-313330

13

【図5】自動ブレーキ故障時のブレーキ力制御の処理を 示すフローチャート。

【符号の説明】

1…ブレーキ倍力装置

60…マスタシリ

ンダ

61…ホイールシリンダ

72…ブレーキペ

ダル

73…ブレーキ操作検出手段 74…自動ブレー

キ作動指令信号検出手段

75…ブレーキ出力検出手段

出手段

X…自動ブレーキ制御装置

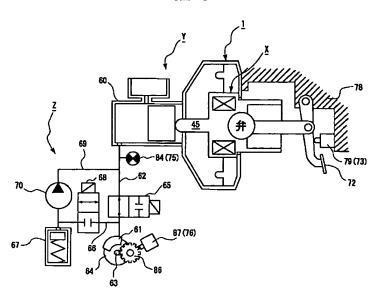
Y…ブレーキシス

76…車両速度検

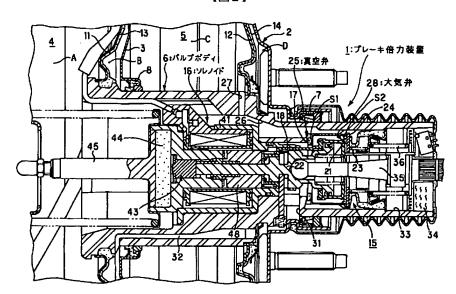
テム

Z…セーフティ機構

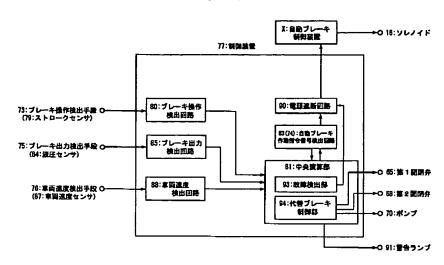
【図1】

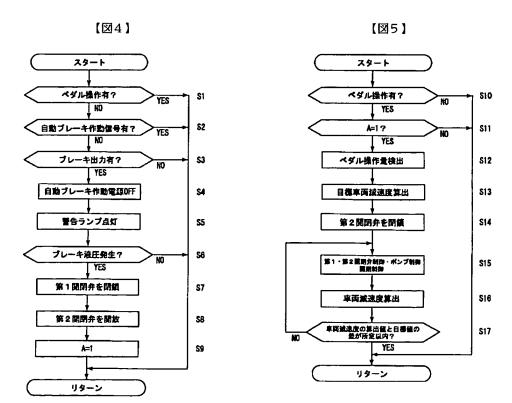


【図2】



【図3】





フロントページの続き

Fターム(参考) 3D046 BB01 BB17 CC02 HH02 HH05 HH16 HH23 HH36 JJ11 LL05 LL10 LL23 LL46 MM04 MM14 3D049 BB07 CC02 CC04 HH20 HH31 HH39 HH47 HH48 HH51 HH53 KK07 RR01 RR04 RR13